

姓名	孙巍伟	性别	男	出生年月	1987.8	
政治面貌	党员	现任职务	系主任	现在职称	讲师	
最后学历	研究生	最后学位	博士	获学位单位	北京理工大学	
任硕导时间	2020.1	任博导时间	无	通讯地址	北京市海淀区清河小营东路12号	
联系方式			E-mail	sww@bistu.edu.cn		
所属专业及学科方向	机械工程			研究方向1	机电系统检测	
	机器人技术			研究方向2	机器人控制与感知	
工作经历	<p>2015.7-2016.7, 北京信息科技大学机电工程学院, 讲师</p> <p>2016.8-2017.1, 借调至工业和信息化部产业发展促进中心专项三处</p> <p>2017.2-至今, 北京信息科技大学机电工程学院, 讲师</p>					
科研项目情况	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 横向课题, 高精度盾尾间隙动态检测与智能管片排布系统开发, 主持</li> <li>2. 横向课题, 伺服反射镜安装面匹配技术研究, 主持</li> <li>3. 横向课题, 用于人体姿态矫正的智能穿戴技术开发(二期), 主持</li> <li>4. 横向课题, 电磁阀驱动系统技术开发, 主持</li> <li>5. 北京市科技计划课题, 空地人立体化消防协同作战系统研发与示范应用, 主要参与人</li> <li>6. 国家重点研发计划, 多维度全流程制造企业数据空间构建, 主要参与人</li> </ol>					
主要科研成果	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 孙巍伟,王晗,黄民.一种基于运动学约束的工业机器人轨迹规划算法[J].河南理工大学学报(自然科学版),2020(02):91-963.</li> <li>2. 孙巍伟,黄民,李康.数控机床刀具磨损监测与保护系统软件设计[J].河南理工大学学报(自然科学版),2020(01):91-100.</li> <li>3. 孙巍伟,王晗,黄民.基于机器人操作系统的移动机器人激光导航系统[J].科学技术与工程,2019,19(20):203-210.</li> <li>4. 孙巍伟,黄民,李康.基于电流信号的刀具磨损状态监测方法研究[J].河南理工大学学报(自然科学版),2019,38(06):77-84+107.</li> <li>5. Sun W , Huang M , He Y . An Automatic Feature Extraction Method Based on Multiple Sensors[C]// 2019 5th International Conference on Control Science and Systems Engineering (ICCSSE). 2019.</li> <li>6. 孙巍伟,黄民,高延.基于EMD-HMM的机床刀具磨损故障诊断[J].机床与液压,2017,45(13):4.</li> <li>7. 孙巍伟,黄民等.一种智能刀具故障诊断方法,201910011930.X</li> <li>8. 孙巍伟,黄民,王晗等.燃气过滤装置,实用新型专利,ZL201920021358.0</li> </ol>					
获奖情况	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 北京市教学成果一等奖“多元培养、多维融通、多方协同,打造机械类一流本科专业群”,排名第7</li> <li>2. 北京信息科技大学第四届教学新星</li> </ol>					
开授课程	专业导论、测试技术与信号分析、机器人伺服控制、机器人建模与仿真、创客机器人DIY、机器人操作系统基础(ROS)、虚拟仪器工程应用等					
参加学术团体	无					
备注						